

#4  
Dewar  
12-4-01  
3562-0121P

IN THE U.S. PATENT AND TRADEMARK OFFICE  
I N F O R M A T I O N   S H E E T

10857 U.S. PTO  
09/934573  
08/23/01

Applicant: ONO, Shuji

Application No.:

Filed: August 23, 2001

For: PARALLAX IMAGE CAPTURING APPARATUS AND PARALLAX IMAGE  
PROCESSING APPARATUS

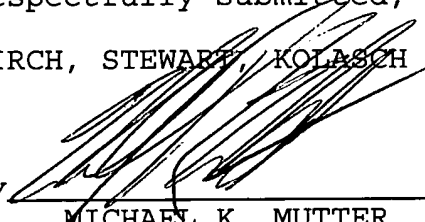
Priority Claimed Under 35 U.S.C. 119 and/or 120:

COUNTRY	DATE	NUMBER
JAPAN	08/25/01	2000-256432

Send Correspondence to: BIRCH, STEWART, KOLASCH & BIRCH, LLP  
P. O. Box 747  
Falls Church, Virginia 22040-0747  
(703) 205-8000

The above information is submitted to advise the USPTO of all relevant facts in connection with the present application. A timely executed Declaration in accordance with 37 CFR 1.64 will follow.

Respectfully submitted,  
BIRCH, STEWART, KOLASCH & BIRCH, LLP

By   
MICHAEL K. MUTTER  
Reg. No. 29,680  
P. O. Box 747  
Falls Church, VA 22040-0747

/kw

(703) 205-8000

Information Sheet

ONO, Shuji  
August 23, 2001  
BSKB, LLP  
(703) 205-8000  
3562-0121P  
10A/

日 本 国 特 許 庁  
PATENT OFFICE  
JAPANESE GOVERNMENT

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されて  
いる事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed  
with this Office.

出 願 年 月 日  
Date of Application: 2000年 8月25日

出 願 番 号  
Application Number: 特願2000-256432

出 願 人  
Applicant(s): 富士写真フイルム株式会社

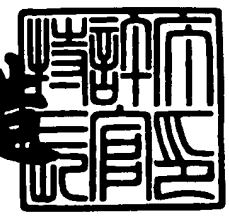
10857 U.S. PRO  
09/934573  
08/23/01

CERTIFIED COPY OF  
PRIORITY DOCUMENT

2001年 3月16日

特許庁長官  
Commissioner,  
Patent Office

及 川 耕 造



【書類名】 特許願

【整理番号】 88-7751

【提出日】 平成12年 8月25日

【あて先】 特許庁長官 殿

【国際特許分類】 H04N 13/02  
G03B 15/00

【発明者】

【住所又は居所】 神奈川県足柄上郡開成町宮台 7 9 8 番地 富士写真フイルム株式会社内

【氏名】 小野 修司

【特許出願人】

【識別番号】 000005201

【氏名又は名称】 富士写真フイルム株式会社

【代理人】

【識別番号】 100104156

【弁理士】

【氏名又は名称】 龍華 明裕

【電話番号】 (03)5366-7377

【手数料の表示】

【予納台帳番号】 053394

【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

【物件名】 明細書 1

【物件名】 図面 1

【物件名】 要約書 1

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 視差画像撮像装置及び視差画像処理装置

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 被写体の奥行きに関する情報を取得する画像撮像装置であって、

前記被写体を撮像する撮像部と、

前記撮像部の視点位置を複数の位置に移動させる視点位置移動部と、

前記視点位置移動部に前記撮像部の前記視点位置を移動させつつ、前記視点位置で前記撮像部に前記被写体を順次撮像させ、前記複数の視点位置の少なくとも 1 つの視点位置において 2 回以上前記被写体を撮像させる制御部とを備えたことを特徴とする画像撮像装置。

【請求項 2】 前記画像撮像装置は、前記 1 つの視点位置で 2 回以上撮像することで得られた 2 枚以上の画像と前記 1 つの視点位置と異なる視点位置で撮像した画像に基づき前記被写体の前記特定領域の奥行きを算出する奥行き算出部をさらに備えたことを特徴とする請求項 1 に記載の画像撮像装置。

【請求項 3】 前記画像撮像装置は、前記 1 つの視点位置で 2 回以上撮像することで得られた 2 枚以上の画像と前記異なる視点位置で撮像した画像に基づき前記被写体の特定領域の像の位置のずれを検出する位置ずれ検出部をさらに備え、前記奥行き算出部は、前記位置ずれ検出部が検出した前記位置ずれに基づいて、前記被写体の前記特定領域の奥行きを算出することを特徴とする請求項 2 に記載の画像撮像装置。

【請求項 4】 前記画像撮像装置は、前記 1 つの視点位置における 2 以上の画像に基づき、前記異なる視点位置での撮像と同時刻において前記 1 つの視点位置から撮像されたと仮定した場合の前記被写体の特定領域の像を推定する推定画像生成部をさらに備え、前記位置ずれ検出部は、前記異なる視点位置から見た前記被写体の特定領域の像と、前記推定された前記被写体の特定領域の像との位置のずれを検出することを特徴とする請求項 3 に記載の画像撮像装置。

【請求項 5】 前記画像撮像装置は、前記撮像部が前記被写体を撮像する時刻を設定する時刻設定部をさらに備え、前記推定画像生成部は、前記 1 つの視点

位置で複数回撮像した場合における各撮像時刻と、各画像における前記被写体中の特定領域の像の位置とに基づき、前記 1 つの視点位置における所定の時刻の前記像の位置を推定することを特徴とする請求項 4 に記載の画像撮像装置。

【請求項 6】 前記撮像部は、外界の映像を結像する結像部と前記結像部を透過した光の透過範囲を制限する少なくとも 1 つの開口を有する光制限部を有し、前記視点位置移動部は、前記光制限部を動かすことにより前記開口を複数の位置に移動させて前記複数の位置を実現することを特徴とする請求項 1 に記載の画像撮像装置。

【請求項 7】 前記撮像部は、前記結像部と前記結像部を透過した光の透過範囲を制限する複数の開口を有する光制限部を有し、前記視点位置移動部は、前記複数の開口の少なくとも 1 つを閉じることにより前記複数の位置を実現することを特徴とする請求項 1 に記載の画像撮像装置。

【請求項 8】 前記視点位置移動部は、前記撮像部を菱形の各頂点と中心の 5 つの位置に移動させることを特徴とする請求項 1 に記載の画像撮像装置。

【請求項 9】 被写体の奥行きに関する情報を取得する画像処理装置であって、

複数の異なる視点位置から順次前記被写体を撮像した画像であって、少なくとも 1 つの同一の視点位置から撮像した 2 以上の画像を含む複数の画像を入力する入力部と、

前記同一視点位置における 2 以上の画像に基づき、前記同一視点位置と異なる視点位置での撮像と同時刻において前記同一視点位置から撮像されたと仮定した場合の前記被写体の特定領域の像を推定する推定画像生成部と、

前記同一視点位置と異なる視点位置から見た前記被写体の特定領域の像と、前記推定された前記被写体の特定領域の像との位置のずれを検出する位置ずれ検出部と、

前記位置ずれ検出部が検出した前記位置ずれに基づいて、前記被写体の前記特定領域の奥行きを算出する奥行き算出部と  
を備えたことを特徴とする画像処理装置。

【請求項 10】 前記推定画像生成部は、前記同一視点位置で複数回撮像し

た場合における各撮像時刻と、各画像における前記被写体中の特定領域の像の位置とに基づき、前記同一視点位置と異なる視点位置での撮像と同時刻に、前記同一視点位置から前記被写体の特定領域の像を見た場合の前記像の位置を推定することを特徴とする請求項 9 に記載の画像処理装置。

【請求項 1 1】 前記推定画像生成部は、前記同一視点位置で複数回撮像した場合における前記被写体の特定領域の各像の位置と大きさに基づき、前記同一視点位置と異なる視点位置での撮像と同時刻に、前記同一視点位置から前記被写体の特定領域の像を見た場合の前記像の位置を推定することを特徴とする請求項 9 に記載の画像処理装置。

【請求項 1 2】 前記推定画像生成部は、前記同一視点位置で撮像された 2 枚以上の画像における前記被写体の像の位置又は大きさに変化がある領域と、前記被写体の像の位置及び大きさに変化がない領域とに分け、前記変化のない領域について前記推定画像を推定する場合に、前記同一視点位置で撮像された 2 枚以上の画像の 1 枚を推定画像とすることを特徴とする請求項 9 に記載の画像処理装置。

【請求項 1 3】 被写体の奥行きに関する情報を取得する画像撮像方法であって、

第 1 の視点位置における第 1 の時刻での前記被写体の第 1 の画像を撮像し、  
第 2 の視点位置における第 2 の時刻での前記被写体の第 2 の画像を撮像し、  
第 1 の視点位置における第 3 の時刻での前記被写体の第 3 の画像を撮像し、  
前記第 1 の画像と第 3 の画像に基づいて第 1 の視点位置における第 2 の時刻での前記被写体の特定領域の像を推定し、

前記推定した前記被写体の特定領域の像と第 2 の画像における前記被写体の特定領域の像の位置のずれを検出し、

前記位置ずれに基づいて、前記被写体の前記特定領域の奥行きを算出することを特徴とする画像撮像方法。

【請求項 1 4】 被写体の奥行きに関する情報を取得するコンピュータ用のプログラムを格納した記録媒体であって、前記プログラムが、

複数の異なる視点位置から順次前記被写体を撮像した画像であって、少なくとも

も 1 つの同一の視点位置から撮像した 2 以上の画像を含む複数の画像を入力する入力モジュールと、

前記同一視点位置における 2 以上の画像に基づき、前記同一視点位置と異なる視点位置での撮像と同時刻において前記同一視点位置から撮像されたと仮定した場合の前記被写体の特定領域の像を推定する推定画像生成モジュールと、

前記同一視点位置と異なる視点位置から見た前記被写体の特定領域の像と、前記推定された前記被写体の特定領域の像との位置のずれを検出する位置ずれ検出モジュールと、

前記位置ずれ検出部が検出した前記位置ずれに基づいて、前記被写体の前記特定領域の奥行きを算出する奥行き算出モジュールと  
を備えたことを特徴とする記憶媒体。

#### 【発明の詳細な説明】

##### 【0001】

#### 【発明の属する技術分野】

本発明は、被写体の奥行きに関する情報を取得する画像撮像装置、画像処理装置、画像撮像方法、及び記録媒体に関する。特に本発明は、視差画像に基づいて被写体の奥行きに関する情報を取得する画像撮像装置、画像処理装置、画像撮像方法、及び記録媒体に関する。

##### 【0002】

#### 【従来の技術】

被写体の位置情報を得るために、人間の両眼立体視の機能を真似て、カメラを 2 台並べて、異なる 2 つの視点から被写体を見た場合の視差画像を撮影し、被写体の奥行き値を測定するステレオ撮影の技法が古くからある。視点位置の違いから、被写体の像の位置が視差画像上でずれることを検出し、像の位置ずれとカメラのレンズの焦点距離に基づいて、3 角測量の原理によりカメラから被写体までの距離を測定する。また、特許 2 6 1 1 1 7 3 号公報（登録日平成 9 年 2 月 2 7 日）には少なくとも 3 つの撮像装置を用いて移動物の位置を測定する方法が開示されている。

##### 【0003】

## 【発明が解決しようとする課題】

しかしながら、少なくとも3つの撮像装置による撮影を必須とするため、装置が大掛かりになり、計算にかかる処理コストが大きくなるという問題がある。

## 【0004】

そこで本発明は、上記の課題を解決するために、シンプルな装置で動きのある被写体の奥行きに関する情報を取得することのできる画像撮像装置、画像処理装置、画像撮像方法、及び記録媒体を提供することを目的とする。この目的は特許請求の範囲における独立項に記載の特徴の組み合わせにより達成される。また従属項は本発明の更なる有利な具体例を規定する。

## 【0005】

## 【課題を解決するための手段】

即ち、本発明の第1の形態によると、被写体の奥行きに関する情報を取得する画像撮像装置であって、被写体を撮像する撮像部と、撮像部の視点位置を複数の位置に移動させる視点位置移動部と、視点位置移動部に撮像部の視点位置を移動させつつ、複数の視点位置で撮像部に被写体を順次撮像させ、複数の視点位置の少なくとも1つの視点位置において2回以上前記被写体を撮像させる制御部とを備えたことを特徴とする。

## 【0006】

画像撮像装置は、1つの視点位置で2回以上撮像することで得られた2枚以上の画像と1つの視点位置と異なる視点位置で撮像した画像に基づき被写体の特定領域の奥行きを算出してもよい。

## 【0007】

画像撮像装置は、1つの視点位置で2回以上撮像することで得られた2枚以上の画像と異なる視点位置で撮像した画像に基づき被写体の特定領域の像の位置のずれを検出する位置ずれ検出部をさらに備え、奥行き算出部は、位置ずれ検出部が検出した位置ずれに基づいて、被写体の特定領域の奥行きを算出してもよい。

## 【0008】

画像撮像装置は、1つの視点位置における2以上の画像に基づき、異なる視点位置での撮像と同時刻において1つの視点位置から撮像されたと仮定した場合の

被写体の特定領域の像を推定する推定画像生成部をさらに備え、位置ずれ検出部は、異なる視点位置から見た被写体の特定領域の像と、推定された被写体の特定領域の像との位置のずれを検出してもよい。

## 【 0 0 0 9 】

画像撮像装置は、撮像部が被写体を撮像する時刻を設定する時刻設定部をさらに備え、推定画像生成部は、1つの視点位置で複数回撮像した場合における各撮像時刻と、各画像における被写体中の特定領域の像の位置とに基づき、1つの視点位置における所定の時刻の像の位置を推定してもよい。

## 【 0 0 1 0 】

撮像部は、外界の映像を結像する結像部と結像部を透過した光の透過範囲を制限する少なくとも1つの開口を有する光制限部を有し、視点位置移動部は、光制限部を動かすことにより開口を複数の位置に移動させて複数の位置を実現してもよい。

## 【 0 0 1 1 】

撮像部は、結像部と結像部を透過した光の透過範囲を制限する複数の開口を有する光制限部を有し、視点位置移動部は、複数の開口の少なくとも1つを閉じることにより複数の位置を実現してもよい。

## 【 0 0 1 2 】

視点位置移動部は、撮像部を菱形の各頂点と中心の5つの位置に移動させてもよい。

## 【 0 0 1 3 】

被写体の奥行きに関する情報を取得する画像処理装置であって、複数の異なる視点位置から順次被写体を撮像した画像であって、少なくとも同一の視点位置から撮像した2以上の画像を含む複数の画像を入力する入力部と、同一視点位置における2以上の画像に基づき、同一視点位置と異なる視点位置での撮像と同時刻において同一視点位置から撮像されたと仮定した場合の被写体の特定領域の像を推定する推定画像生成部と、同一視点位置と異なる視点位置から見た被写体の特定領域の像と、推定された被写体の特定領域の像との位置のずれを検出する位置ずれ検出部と、位置ずれ検出部が検出した位置ずれに基づいて、被写体の特定領

域の奥行きを算出する奥行き算出部とを備えたことを特徴とする。

【 0 0 1 4 】

推定画像生成部は、同一視点位置で複数回撮像した時刻と、被写体の特定領域の像の位置とに基づき、同一視点位置と異なる視点位置での撮像と同時刻に、同一視点位置から被写体の特定領域の像を見た場合の像の位置を推定してもよい。

【 0 0 1 5 】

推定画像生成部は、同一視点位置で複数回撮像した被写体の特定領域の像の位置と大きさに基づき、同一視点位置と異なる視点位置での撮像と同時刻に、同一視点位置から被写体の特定領域の像を見た場合の像の位置を推定してもよい。

【 0 0 1 6 】

推定画像生成部は、同一視点位置で撮像された 2 枚以上の画像における被写体の像の位置又は大きさに変化がある領域と、被写体の像の位置及び大きさに変化がない領域とに分け、変化のない領域について推定画像を推定する場合に、同一視点位置で撮像された 2 枚以上の画像の 1 枚を推定画像としてもよい。

【 0 0 1 7 】

被写体の奥行きに関する情報を取得する画像撮像方法であって、第 1 の視点位置における第 1 の時刻での被写体の第 1 の画像を撮像し、第 2 の視点位置における第 2 の時刻での被写体の第 2 の画像を撮像し、第 1 の視点位置における第 3 の時刻での被写体の第 3 の画像を撮像し、第 1 の画像と第 3 の画像に基づいて第 1 の視差位置における第 2 の時刻での被写体の特定領域の像を推定し、推定した被写体の特定領域の像と第 2 の画像における被写体の特定領域の像の位置のずれを検出し、位置ずれに基づいて、被写体の特定領域の奥行きを算出することを特徴とする。

【 0 0 1 8 】

被写体の奥行きに関する情報を取得するコンピュータ用のプログラムを格納した記録媒体であって、プログラムが、複数の異なる視点位置から順次被写体を撮像した画像であって、少なくとも同一の視点位置から撮像した 2 以上の画像を含む複数の画像を入力する入力モジュールと、同一視点位置における 2 以上の画像に基づき、同一視点位置と異なる視点位置での撮像と同時刻において同一視点位

置から撮像されたと仮定した場合の被写体の特定領域の像を推定する推定画像生成モジュールと、同一視点位置と異なる視点位置から見た被写体の特定領域の像と、推定された被写体の特定領域の像との位置のずれを検出する位置ずれ検出モジュールと、位置ずれ検出部が検出した位置ずれに基づいて、被写体の特定領域の奥行きを算出する奥行き算出モジュールとを備えたことを特徴とする。

## 【 0 0 1 9 】

なお上記の発明の概要は、本発明の必要な特徴の全てを列挙したものではなく、これらの特徴群のサブコンビネーションも又発明となりうる。

## 【 0 0 2 0 】

## 【発明の実施の形態】

以下、発明の実施の形態を通じて本発明を説明するが、以下の実施形態はクレームにかかる発明を限定するものではなく、又実施形態の中で説明されている特徴の組み合わせの全てが発明の解決手段に必須であるとは限らない。

## 【 0 0 2 1 】

(実施形態 1) 本発明の第 1 の実施形態を説明する。図 1 は、撮像装置 2 0 0 の機能説明図である。撮像装置 2 0 0 は、制御部 2 0 2 と、視点位置移動部 2 0 4 と、時刻設定部 2 0 6 と、撮像部 2 0 8 とを有する。制御部 2 0 2、視点位置移動部 2 0 4、時刻設定部 2 0 6、撮像部 2 0 8 は、それぞれ後述する撮像系 CPU 5 0、レンズ駆動部 4 2、シャッタ駆動部 4 8、撮像ユニット 2 0 としてデジタルカメラ 1 0 の中で実現されてもよい。以下デジタルカメラ 1 0 で詳しく述べる。

## 【 0 0 2 2 】

図 2 は、画像撮像装置の一例としてのデジタルカメラ 1 0 の構成図である。デジタルカメラ 1 0 には、デジタルスチルカメラや静止画像を撮影できるデジタルビデオカメラ等が含まれる。デジタルカメラ 1 0 は、主に撮像ユニット 2 0、撮像制御ユニット 4 0、処理ユニット 6 0、表示ユニット 1 0 0、および操作ユニット 1 1 0 を含む。

## 【 0 0 2 3 】

撮像ユニット 2 0 は、撮影および結像に関する機構部材および電気部材を含む

。撮像ユニット 2 0 はまず、映像を取り込んで処理を施す撮影レンズ 2 2、絞り 2 4、シャッタ 2 6、光学 L P F（ローパスフィルタ） 2 8、固体撮像素子の一例である C C D 3 0、および撮像信号処理部 3 2 を含む。撮影レンズ 2 2 は、フォーカスレンズやズームレンズ等からなる。この構成により、被写体像が C C D 3 0 の受光面上に結像する。結像した被写体像の光量に応じ、C C D 3 0 の各センサエレメント（図示せず）に電荷が蓄積される（以下その電荷を「蓄積電荷」という）。蓄積電荷は、リードゲートパルスによってシフトレジスタ（図示せず）に読み出され、レジスタ転送パルスによって電圧信号として順次読み出される。

#### 【 0 0 2 4 】

デジタルカメラ 1 0 は一般に電子シャッタ機能を有するので、シャッタ 2 6 のような機械式シャッタは必須ではない。電子シャッタ機能を実現するために、C C D 3 0 にシャッタゲートを介してシャッタドレインが設けられる。シャッタゲートを駆動すると蓄積電荷がシャッタドレインに掃き出される。シャッタゲートの制御により、各センサエレメントに電荷を蓄積するための時間、すなわちシャッタ速度が制御できる。

#### 【 0 0 2 5 】

C C D 3 0 から出力される電圧信号、すなわちアナログ信号は撮像信号処理部 3 2 で R、G、B 成分に色分解され、まずホワイトバランスが調整される。つづいて撮像信号処理部 3 2 はガンマ補正を行い、必要なタイミングで R、G、B 信号を順次 A / D 変換し、その結果得られたデジタルの画像データ（以下単に「デジタル画像データ」とよぶ）を処理ユニット 6 0 へ出力する。

#### 【 0 0 2 6 】

撮像ユニット 2 0 はさらに、ファインダ 3 4 とストロボ 3 6 を有する。ファインダ 3 4 には図示しない L C D を内装してもよく、その場合、後述のメイン C P U 6 2 等からの各種情報をファインダ 3 4 内に表示できる。ストロボ 3 6 は、コンデンサ（図示せず）に蓄えられたエネルギーが放電管 3 6 a に供給されたときそれが発光することで機能する。

#### 【 0 0 2 7 】

撮像制御ユニット 4 0 は、レンズ駆動部 4 2、フォーカス駆動部 4 4、絞り駆動部 4 6、シャッタ駆動部 4 8、それらを制御する撮像系 CPU 5 0、測距センサ 5 2、および測光センサ 5 4 をもつ。レンズ駆動部 4 2 などの駆動部は、それぞれステッピングモータ等の駆動手段を有する。後述のリリーススイッチ 1 1 4 の押下に応じ、測距センサ 5 2 は被写体までの距離を測定し、測光センサ 5 4 は被写体輝度を測定する。測定された距離のデータ（以下単に「測距データ」という）および被写体輝度のデータ（以下単に「測光データ」という）は撮像系 CPU 5 0 へ送られる。撮像系 CPU 5 0 は、ユーザから指示されたズーム倍率等の撮影情報に基づき、レンズ駆動部 4 2 とフォーカス駆動部 4 4 を制御して撮影レンズ 2 2 のズーム倍率とピントの調整を行う。また撮像系 CPU 5 0 は、視差画像を撮像するために、レンズ駆動部 4 2 を制御して撮影レンズ 2 2 の位置を移動させる。

#### 【 0 0 2 8 】

撮像系 CPU 5 0 は、1 画像フレームの RGB のデジタル信号積算値、すなわち AE 情報に基づいて絞り値とシャッタ速度を決定し、またシャッタを駆動させるタイミングを決定する。決定された値にしたがい、絞り駆動部 4 6 とシャッタ駆動部 4 8 がそれぞれ絞り量の調整とシャッタ 2 6 の開閉を行う。

#### 【 0 0 2 9 】

撮像系 CPU 5 0 はまた、測光データに基づいてストロボ 3 6 の発光を制御し、同時に絞り 2 6 の絞り量を調整する。ユーザが映像の取込を指示したとき、CD 3 0 が電荷蓄積を開始し、測光データから計算されたシャッタ時間の経過後、蓄積電荷が撮像信号処理部 3 2 へ出力される。

#### 【 0 0 3 0 】

処理ユニット 6 0 は、デジタルカメラ 1 0 全体、とくに処理ユニット 6 0 自身を制御するメイン CPU 6 2 と、これによって制御されるメモリ制御部 6 4、Y C 処理部 7 0、オプション装置制御部 7 4、圧縮伸張処理部 7 8、通信 I / F 部 8 0 を有する。メイン CPU 6 2 は、シリアル通信などにより、撮像系 CPU 5 0 との間で必要な情報をやりとりする。メイン CPU 6 2 の動作クロックは、クロック発生器 8 8 から与えられる。クロック発生器 8 8 は、撮像系 CPU 5 0、

表示ユニット 1 0 0 に対してもそれぞれ異なる周波数のクロックを提供する。

【 0 0 3 1 】

メイン CPU 6 2 には、キャラクタ生成部 8 4 とタイマ 8 6 が併設されている。タイマ 8 6 は電池でバックアップされ、つねに日時をカウントしている。このカウント値から撮影日時に関する情報、その他の時刻情報がメイン CPU 6 2 に与えられる。キャラクタ生成部 8 4 は、撮影日時、タイトル等の文字情報を発生し、この文字情報が適宜撮影画像に合成される。

【 0 0 3 2 】

メモリ制御部 6 4 は、不揮発性メモリ 6 6 とメインメモリ 6 8 を制御する。不揮発性メモリ 6 6 は、EEPROM（電氣的消去およびプログラム可能なROM）やFLASHメモリなどで構成され、ユーザーによる設定情報や出荷時の調整値など、デジタルカメラ 1 0 の電源がオフの間も保持すべきデータが格納されている。不揮発性メモリ 6 6 には、場合によりメイン CPU 6 2 のブートプログラムやシステムプログラムなどが格納されてもよい。一方、メインメモリ 6 8 は一般にDRAMのように比較的安価で容量の大きなメモリで構成される。メインメモリ 6 8 は、撮像ユニット 2 0 から出力されたデータを格納するフレームメモリとしての機能、各種プログラムをロードするシステムメモリとしての機能、その他ワークエリアとしての機能をもつ。不揮発性メモリ 6 6 とメインメモリ 6 8 は、処理ユニット 6 0 内外の各部とメインバス 8 2 を介してデータのやりとりを行う。

【 0 0 3 3 】

YC処理部 7 0 は、デジタル画像データにYC変換を施し、輝度信号Yと色差（クロマ）信号B-Y、R-Yを生成する。輝度信号と色差信号はメモリ制御部 6 4 によってメインメモリ 6 8 に一旦格納される。圧縮伸張処理部 7 8 はメインメモリ 6 8 から順次輝度信号と色差信号を読み出して圧縮する。こうして圧縮されたデータ（以下単に「圧縮データ」という）は、オプション装置制御部 7 4 を介してオプション装置 7 6 の一種であるメモリカードへ書き込まれる。

【 0 0 3 4 】

処理ユニット 6 0 はさらにエンコーダ 7 2 をもつ。エンコーダ 7 2 は輝度信号

と色差信号を入力し、これらをビデオ信号（NTSCやPAL信号）に変換してビデオ出力端子90から出力する。オプション装置76に記録されたデータからビデオ信号を生成する場合、そのデータはまずオプション装置制御部74を介して圧縮伸張処理部78へ与えられる。つづいて、圧縮伸張処理部78で必要な伸張処理が施されたデータはエンコーダ72によってビデオ信号へ変換される。

#### 【0035】

オプション装置制御部74は、オプション装置76に認められる信号仕様およびメインバス82のバス仕様にしたが、メインバス82とオプション装置76の間で必要な信号の生成、論理変換、または電圧変換などを行う。デジタルカメラ10は、オプション装置76として前述のメモ리카ードのほかに、例えばPCMCIA準拠の標準的なI/Oカードをサポートしてもよい。その場合、オプション装置制御部74は、PCMCIA用バス制御LSIなどで構成してもよい。

#### 【0036】

通信I/F部80は、デジタルカメラ10がサポートする通信仕様、たとえばUSB、RS-232C、イーサネット、Bluetooth、IrDAなどの仕様に応じたプロトコル変換等の制御を行う。通信I/F部80は、必要に応じてドライバICを含み、ネットワークを含む外部機器とコネクタ92を介して通信する。そうした標準的な仕様のほかに、例えばプリンタ、カラオケ機、ゲーム機等の外部機器との間で独自のI/Fによるデータ授受を行う構成としてもよい。

#### 【0037】

表示ユニット100は、LCDモニタ102とLCDパネル104を有する。それらはLCDドライバであるモニタドライバ106、パネルドライバ108によってそれぞれ制御される。LCDモニタ102は、例えば2インチ程度の大きさでカメラ背面に設けられ、現在の撮影や再生のモード、撮影や再生のズーム倍率、電池残量、日時、モード設定のための画面、被写体画像などを表示する。LCDパネル104は例えば小さな白黒LCDでカメラ上面に設けられ、画質（FINE/NORMAL/BASICなど）、ストロボ発光/発光禁止、標準撮影可能枚数、画素数、電池容量などの情報を簡易的に表示する。

## 【 0 0 3 8 】

操作ユニット 1 1 0 は、ユーザーがデジタルカメラ 1 0 の動作やそのモードなどを設定または指示するために必要な機構および電気部材を含む。パワースイッチ 1 1 2 は、デジタルカメラ 1 0 の電源のオンオフを決める。リリーススイッチ 1 1 4 は、半押しと全押しの二段階押し込み構造になっている。一例として、半押しで A F および A E がロックし、全押しで撮影画像の取込が行われ、必要な信号処理、データ圧縮等の後、メインメモリ 6 8、オプション装置 7 6 等に記録される。操作ユニット 1 1 0 はこれらのスイッチの他、回転式のモードダイヤルや十字キーなどによる設定を受け付けてもよく、それらは図 2 において機能設定部 1 1 6 と総称されている。操作ユニット 1 1 0 で指定できる動作または機能の例として、「ファイルフォーマット」、「特殊効果」、「印画」、「決定／保存」、「表示切換」等がある。ズームスイッチ 1 1 8 は、ズーム倍率を決める。

## 【 0 0 3 9 】

以上の構成による主な動作は以下のとおりである。まずデジタルカメラ 1 0 のパワースイッチ 1 1 2 がオンされ、カメラ各部に電力が供給される。メイン C P U 6 2 は、機能設定部 1 1 6 の状態を読み込むことで、デジタルカメラ 1 0 が撮影モードにあるか再生モードにあるかを判断する。

## 【 0 0 4 0 】

カメラが撮影モードにあるとき、メイン C P U 6 2 はリリーススイッチ 1 1 4 の半押し状態を監視する。半押し状態が検出されたとき、メイン C P U 6 2 は測光センサ 5 4 および測距センサ 5 2 からそれぞれ測光データと測距データを得る。得られたデータに基づいて撮像制御ユニット 4 0 が動作し、撮影レンズ 2 2 のピント、絞りなどの調整が行われる。調整が完了すると、L C D モニタ 1 0 2 に「スタンバイ」などの文字を表示してユーザーにその旨を伝え、つづいてリリーススイッチ 1 1 4 の全押し状態を監視する。リリーススイッチ 1 1 4 が全押しされると、所定のシャッター時間をおいてシャッター 2 6 が閉じられ、C C D 3 0 の蓄積電荷が撮像信号処理部 3 2 へ掃き出される。撮像信号処理部 3 2 による処理の結果生成されたデジタル画像データはメインバス 8 2 へ出力される。デジタル画像データは一旦メインメモリ 6 8 へ格納され、この後 Y C 処理部 7 0 と圧縮伸張

処理部 7 8 で処理を受け、オプション装置制御部 7 4 を経由してオプション装置 7 6 へ記録される。記録された画像は、フリーズされた状態でしばらく L C D モニタ 1 0 2 に表示され、ユーザーは撮影画像を知ることができる。以上で一連の撮影動作が完了する。

#### 【 0 0 4 1 】

一方、デジタルカメラ 1 0 が再生モードの場合、メイン C P U 6 2 は、メモリ制御部 6 4 を介してメインメモリ 6 8 から最後に撮影した画像を読み出し、これを表示ユニット 1 0 0 の L C D モニタ 1 0 2 へ表示する。この状態でユーザーが機能設定部 1 1 6 にて「順送り」、「逆送り」を指示すると、現在表示している画像の前後に撮影された画像が読み出され、L C D モニタ 1 0 2 へ表示される。

#### 【 0 0 4 2 】

本実施形態において、撮像ユニット 2 0 は、2 以上の異なる視点位置から被写体の視差画像を撮像する。

#### 【 0 0 4 3 】

図 3 は、撮像ユニット 2 0 の撮影レンズ 2 2 の構成の一例である。これは撮影レンズ 2 2 をデジタルカメラ 1 0 の正面から見た図である。撮影レンズ 2 2 が 1 つ設けられ、レンズ駆動部 4 2 が撮影レンズ 2 2 を視点位置 2 2 R、2 2 L に移動させて、被写体を異なる視点から見た場合の視差画像を C C D 3 0 に撮像する。

#### 【 0 0 4 4 】

また、レンズ駆動部 4 2 が撮像ユニット 2 0 全体を移動させることにより異なる視点位置での撮像を実現してもよい。このようにレンズ等撮像ユニットの一部又は撮像ユニット全体を移動させて異なる視点位置で撮像するモーションステレオ法は、二台以上のカメラを用いる複眼ステレオ法による撮像より、装置が簡単で小さく、経済的であり、また撮像装置のピント等撮像条件の調整が容易である。

#### 【 0 0 4 5 】

撮像ユニット 2 0 の C C D 3 0 は、各々の視点位置に対して別個に設けられ、撮像レンズ 2 2 が、それぞれの視点位置で結像する被写体の像を受光してもよい。また、2 つの視点位置で結像する被写体の像を受光できる共通の C C D 3 0 を

1つ設けてもよい。

【0046】

本実施形態のCCD30は、固体撮像素子の一例である。固体撮像素子は、半導体化および集積化された撮像素子で、構造上、半導体基板上に光電変換と電荷の蓄積機能をもった画素群を二次元的に配列したものである。固体撮像素子は、撮影レンズ22によって結像された光を受光し、光電変換作用によって電荷を蓄積する。蓄積された電荷像は一定の順序に走査され、電気信号として読み出される。

【0047】

固体撮像素子は、基本的に、外部から入射する光を受光して光電変換を行うための受光素子部を含む半導体素子と、半導体素子を収納するパッケージと、受光素子部への光の入射を可能にするため、パッケージの半導体素子と対向する位置に配置された透明保護部材と、透明保護部材の外側表面あるいは内側において、透明保護部材よりも高い遮光性を有する遮光部材から構成されていることが好ましい。これにより、撮像される画像の品質を向上させることができる。さらに透明保護部はマイクロレンズの機能を持つことにより、結像される画像の解像度を向上させてもよい。受光素子部と透明保護部の間に、または、透明保護部の上または透明保護部中にカラーフィルタを設け、カラーの画像を撮像できるようにしてもよい。

【0048】

本実施形態のCCD30は、視差画像における視差を正確に検出できるように、解像度が十分に高い電荷結合素子（CCD）1次元イメージセンサ（リニアセンサ）又は2次元イメージセンサ（エリアセンサ）イメージセンサであることが望ましい。固体撮像素子としてCCD以外に、MOSイメージセンサ、CdS-Se密着型イメージセンサ、a-Si（アモルファスシリコン）密着型イメージセンサ、又はバイポーラ密着型イメージセンサのいずれかを用いてもよい。

【0049】

さらに、撮影レンズ22は視差撮影用の光学レンズ系以外に本撮影用の光学レンズ系を有し、本撮影用の光学レンズ系と視差撮影用の撮影レンズ系が、被写体

の画像及び視差画像をそれぞれ異なる 2 つの CCD 3 0 に撮像してもよい。本撮影用の光学レンズ系は、標準の光学レンズであってもよく、視野角の広い広角レンズまたは魚眼レンズであってもよい。本撮影用の光学レンズ系が像を受光させる CCD 3 0 と、視差撮影用の光学レンズ系が像を受光させる CCD 3 0 とで、CCD の解像度や感度が異なってもよい。

#### 【 0 0 5 0 】

本実施形態の処理ユニット 6 0 は、撮像ユニット 2 0 が撮像した被写体の視差画像に基づいて、被写体の奥行き情報を獲得する。

#### 【 0 0 5 1 】

図 4 は、処理ユニット 6 0 の機能ブロック図である。処理ユニット 6 0 は、視差画像記憶部 3 0 2 と、推定画像生成部 3 0 3 と、位置ずれ検出部 3 0 4 と、奥行き算出部 3 0 8 と、記録部 3 1 0 とを有する。

#### 【 0 0 5 2 】

視差画像記憶部 3 0 2 は、撮像ユニット 2 0 が基準視点位置で 2 回、参照視点位置で 1 回撮像した 3 以上の画像とこれらの画像が撮像された時刻とを記憶する。時刻とは、撮像の相対的時刻でよく、撮像の時間間隔等でよい。推定画像生成部 3 0 3 は、視差画像記憶部 3 0 2 が記憶する 3 以上の画像の中から基準視点位置で撮像された画像を選び、基準視点位置で撮像された 2 以上の画像より、参照視点位置で撮像した時刻の基準視点位置からの推定画像を生成する。推定画像の生成方法は後述する。位置ずれ検出部 3 0 4 は、参照視点位置で撮像された画像と推定画像とにおいて被写体の特定領域の像の位置が視差によってずれる量を検出する。

#### 【 0 0 5 3 】

奥行き算出部 3 0 8 は、位置ずれ検出部 3 0 4 が検出した複数の位置ずれ量を用いて、被写体の特定領域の奥行き値を算出する。奥行き値の計算方法は三角測量の原理に基づく。位置ずれ検出部 3 0 4 及び奥行き算出部 3 0 8 によって、視差画像に撮像された被写体の一部の領域または全部の領域について、被写体の奥行き値が算出される。

#### 【 0 0 5 4 】

奥行き算出部 3 0 8 は算出した被写体の奥行き情報を撮像制御ユニット 4 0 へ入力し、撮像制御ユニット 4 0 は、被写体の奥行き情報に基づいて、フォーカス駆動部 4 4、絞り駆動部 4 6 及びシャッタ駆動部 4 8 を制御して、フォーカス、絞り、シャッタ速度を調整してもよい。

#### 【 0 0 5 5 】

記録部 3 1 0 は、奥行き算出部 3 0 8 が算出した被写体の奥行き情報、及び視差画像記憶部 3 0 2 が記憶する被写体の視差画像をオプション装置 7 6 に記録させる。

#### 【 0 0 5 6 】

処理ユニット 6 0 の推定画像生成部 3 0 3、位置ずれ検出部 3 0 4、及び奥行き算出部 3 0 8 の機能は一例として、図 2 のメイン CPU 6 2 と、メインメモリ 6 8 や不揮発性メモリ 6 6 に格納またはロードされたプログラムとの連携によって実現することができる。メイン CPU 6 2 が内蔵メモリをもつ場合にはそのメモリに必要なプログラムを格納し、諸機能をファームウェアとして実現してもよい。処理ユニット 6 0 の視差画像記憶部 3 0 2 が記憶すべき視差画像データは、メインメモリ 6 8 または不揮発性メモリ 6 6 に記憶させることができる。また視差画像データは圧縮伸張処理部 7 8 によって圧縮されてもよい。処理ユニット 6 0 の記録部 3 1 0 の機能は一例として、オプション装置制御部 7 4 によって実現することができる。また、ユーザの指示を受け付ける操作ユニット 1 1 0 が被写体の画像の特定領域を処理ユニット 6 0 に指示し、奥行き算出部 3 0 8 は、ユーザが指定する特定領域について奥行き値を算出してもよい。デジタルカメラ 1 0 において処理ユニット 6 0 の上述の機能を実現する設計には相当の自由度がある。

#### 【 0 0 5 7 】

図 5 は、本実施形態の撮像フローの一例を説明する図である。撮像系 CPU 5 0 は、前記したように決定されたシャッタスピードに基づき撮像の時間間隔 T 秒を決定し、レンズ駆動部 4 2、シャッタ駆動部 4 8、撮像ユニット 2 0 に決定した時間間隔 T 秒を伝える (S 1 0 0)。レンズ駆動部 4 2 は、レンズ 2 2 を視点位置 2 2 L に移動させ、シャッタ駆動部 4 8 と撮像ユニット 2 0 は、連携により

被写体を撮像し、画像L1を得る（S102）。レンズ駆動部42は、レンズ22を視点位置22Rに移動させ、シャッタ駆動部48と撮像ユニット20は、連携により前回の撮像からT秒後に被写体を撮像し、画像R2を得る（S104）。レンズ駆動部42は、レンズ22を視点位置22Lに移動させ、シャッタ駆動部48と撮像ユニット20は、連携により前回の撮像からT秒後に被写体を撮像し、画像L3を得る（S106）。

#### 【0058】

視差画像記憶部302は、画像L1、画像R2及び画像L3の画像データと時間間隔Tのデータを受け取り、記憶する（S107）。推定画像生成部303は、画像L1と画像L3とに基づき、画像R2が撮像された時刻の視点位置22Lからの推定画像L2を推定する（S110）。位置ずれ検出部304は、画像R2と推定画像L2における被写体の特定領域の像の視差による位置ずれ量を検出する（S112）。奥行き算出部308は、位置ずれ量から被写体の特定領域の奥行き値を三角測量の原理に基づき算出する（S114）。記録部310は、受け取った奥行き値を記憶する（S116）。この撮像方法によると、動きのある被写体に対しても、モーションステレオ法で有効な被写体の奥行き値を知ることができる。

#### 【0059】

図6は、被写体の像の中で、被写体の動きが無視できる領域と無視できない領域とに分ける処理フローである。視差画像記憶部302は、画像L1、画像R2及び画像L3の画像データと時間間隔Tのデータを受け取り、記憶する（S107）。推定画像生成部303は、画像の特定領域を選択する（S108）。推定画像生成部303は、画像L1と画像L3の画像における被写体の特定領域の像の位置及び大きさの違いが予め設定した値以下であるか判断する（S109）。位置又は大きさの違いが設定した値より大きい場合、図5の場合と同様に推定画像L2を生成し（S110）、画像R2と推定画像L2における被写体の特定領域の視差による位置ずれ量を検出し（S112）、位置ずれ量から奥行き値を算出し（S114）、記録部310は奥行き値を記憶する（S116）。一方、位置及び大きさの違いが設定した値より小さい場合、位置ずれ検出部304は画像

L 1 と画像 R 2 における前記特定領域の像の位置ずれを検出し (S 1 1 3)、奥行き算出部 3 0 8 は、位置ずれ量から被写体の特定領域の奥行き値を三角測量の原理に基づき算出し (S 1 1 4)、記録部 3 1 0 は、受け取った奥行き値を記憶する (S 1 1 6)。この処理によると、動きのほとんど無い特定領域では、画像推定の処理を省くことができる。

#### 【 0 0 6 0 】

また、画像 L 1 と画像 L 3 を複数の区画に分けて、画像 L 1 と画像 L 3 の対応する区画の中の像が一致するかどうかで区画を分け、一致しない区画では、図 5 の場合と同様に推定画像 L 2 を生成し (S 1 1 0)、画像 R 2 と推定画像 L 2 における被写体の特定領域の視差による位置ずれ量を検出し (S 1 1 2)、位置ずれ量から奥行き値を算出し (S 1 1 4)、記録奥行き値を記憶する (S 1 1 6)。一致する区画では、位置ずれ検出部 3 0 4 は画像 L 1 と画像 R 2 における前記特定領域の像の位置ずれを検出し (S 1 1 3)、奥行き算出部 3 0 8 は、位置ずれ量から被写体の特定領域の奥行き値を三角測量の原理に基づき算出し (S 1 1 4)、記録部 3 1 0 は、受け取った奥行き値を記憶する (S 1 1 6)。この処理によると、動きのほとんど無い区画では、画像推定の処理を省くことができる。

#### 【 0 0 6 1 】

推定画像生成方法について詳しく説明する。画像処理するときは被写体を細かい領域に分けて領域毎に処理する。領域毎に奥行き値および動き量が異なるからである。

#### 【 0 0 6 2 】

図 7 は、人物の鼻を特定領域とし推定画像生成方法の一例をあらわしたものである。撮像の時間間隔は十分短いため被写体の動きによる位置変化は時間に対して線形であると近似することができる。前記図 5 の撮像フローのように等しい時間間隔で撮像した場合、A、B における画像 L 1 ハナと画像 L 3 ハナの中から対応する特徴点を設定し、画像 L 1 ハナの特徴点と、対応する画像 L 3 ハナの特徴点とを 1 : 1 に内分する点に対応する推定画像 L 2 ハナの特徴点となる。撮像の時間間隔が異なる場合も内分点、外分点の計算で同様に算出できる。なお同一視点位置で 3 回以上撮像してもよく、この場合被写体の動きによる位置変化は多項

式近似してよく、これによるとさらによい近似になることは言うまでもない。

### 【 0 0 6 3 】

図 8 は、人物の鼻を特定領域とした推定画像生成方法の他の例をあらわしたものである。A のように画像 L 1 ハナと画像 L 3 ハナから特徴点の内分点、外分点を算出することにより視点位置 2 2 L からの被写体の特定領域の推定画像群 L を推定できる。この推定画像群 L の中から、B の画像 R 2 ハナの像の大きさが一致するものを画像 R 2 ハナに対応する推定画像 L 2 ハナとする。この推定方法によると、撮像の時刻の情報が無くても推定できる。また、被写体の動きが、直線に近ければ加速していてもよい近似となる。図 7 で説明した推定方法を補完するために用いてもよい。

### 【 0 0 6 4 】

図 9 は、撮像ユニット 2 0 の撮影レンズ 2 2 の構成の他の例で、撮像ユニット 2 0 を正面から見たものである。視点位置は、菱形の中心と各頂点の位置 2 2 a、2 2 b、2 2 c、2 2 d、2 2 e である。被写体が、画像の中心から右又は左に大きくずれた場合、2 2 a と 2 2 c の組み合わせでは視差による位置のずれが小さくなり奥行き値の算出が困難な「死角」ができる。この場合、2 2 a と 2 2 b を組み合わせるとよい。死角を作らずに広い視野にわたって被写体を撮像し視差による位置ずれを検出するためには、このように 5 つの視点位置を設定すると効果的である。撮影レンズ 2 2 が 1 つ設けられ、レンズ駆動部 4 2 が撮影レンズ 2 2 を移動させて、被写体を異なる視点から見た場合の視差画像を CCD 3 0 に撮像する。2 つの視点位置から見た場合の 2 つの視差画像においては、奥行き値の算出が困難な死角領域であっても、第 3 の視点位置から見た視差画像を組み合わせることにより、死角領域を解消することができ、広い視野にわたって被写体の奥行き情報を高い精度で算出することができる。

### 【 0 0 6 5 】

図 1 0 は、撮像ユニット 2 0 が視点位置を変える他の例である。絞り 2 4 は、光制限部の一例である。レンズ 2 2 は固定で、絞り駆動部 4 6 が絞り 2 4 の開口 2 5 をレンズ瞳面に平行に移動させる。図 1 1 のように、絞り 2 4 を回転させて開口 2 5 の位置を変えてもよい。また、複数の開口を液晶光シャッタで開閉させ

ることにより開口 2 5 の位置を変えてもよい。このように開口の位置を変えることで複数の視点位置での撮像を可能にする。被写体のなかでピントの合うピント面上にある領域の像は開口 2 5 を移動させても前記像の位置は変化しないが、ピントの合っていないいわゆるぼけた像は開口 2 5 を移動させると、それにともない移動する。またぼけた像の移動量はピント面からの距離にともない大きくなり、このことを利用して奥行き値を得る。この場合、絞り 2 4 を移動させるだけでよく、撮像ユニット 2 0 全体やレンズ 2 2 を移動させる場合に較べ可動部が小さく軽量であるため、移動のシステムが簡単になり制御も容易になる。また、視点位置の移動に要する時間も短縮でき撮像間隔を短くできるので推定画像の推定精度もよくなる。

## 【 0 0 6 6 】

以上述べたように、本実施形態の画像撮像装置によれば、3 次元方向に動いている被写体であっても、動き成分をキャンセルした視差画像のペアを作ることができる。モーションステレオ法は、小さな装置で経済的に視差画像が撮れるという利点があったが、それぞれの視差画像は順次撮像された物であるため、撮像の時刻が異なり、動いている被写体に対しては有効では無かった。本実施形態によると、同一視点位置からの複数の画像を用いて特定時刻の推定画像を推定し、他の視点位置の画像とそれと同時に撮像されたと見なせる推定画像とを組み合わせることにより、同時刻の視差画像のペアをモーションステレオ法で作ることができる、有効な奥行き値を求めることができる。

## 【 0 0 6 7 】

(実施形態 2) 本発明の第 2 の実施形態を説明する。図 1 2 は、画像処理装置の一例としての、写真画像の現像や編集等を行うラボシステム 3 5 0 の構成図である。本実施形態のラボシステム 3 5 0 は、入力部 3 5 2 と、処理部 3 5 4 と、記録部 3 5 6 と、出力部 3 5 8 とを有する。

## 【 0 0 6 8 】

入力部 3 5 2 は、被写体の画像データを入力する。画像データとして、被写体を異なる視点から見た場合の画像を入力する。デジタルカメラ等で撮影された対象物のデジタル画像を入力する場合、入力部 3 5 2 には、半導体メモリカード等

の着脱自在な記録媒体から画像データを読み取るための読み取り装置が用いられる。また、フロッピーディスク、MO、CD-ROM等から画像データを読み取る場合は、入力部210として、それぞれフロッピードライブ、MOドライブ、CDドライブ等が用いられてもよい。

#### 【0069】

処理部354は、入力部352が入力した画像を記憶し、被写体の奥行き情報を算出する。処理部354は算出した奥行き情報を画像とともに記録部356に出力する。また処理部354は算出した奥行き情報をもとに、被写体の画像を処理して、記録部356と出力部358に出力してもよい。

#### 【0070】

記録部356は、処理部354が出力した奥行き情報または画像データを着脱自在な記録媒体に記録する。記録媒体として、書き込み可能なCD-ROM、DVD等の光記録媒体や、MO等の光磁気記録媒体、フロッピーディスク等の磁気記録媒体等が用いられる。記録部356として、CD-Rドライブ、DVDドライブ、MOドライブ、フロッピードライブ等が用いられる。また、記録部356は、フラッシュメモリ、メモリカード等の半導体メモリに奥行き情報または画像データを記録してもよい。

#### 【0071】

出力部358は、処理部354が出力した被写体の処理された画像データを画像として出力する。例えば画像を画面表示する場合、出力部358には画像を表示するモニタが用いられる。また例えば画像を印刷する場合、出力部358にはデジタルプリンタやレーザプリンタ等のプリンタが用いられる。

#### 【0072】

図13は、処理部354の機能構成図である。処理部354は、視差画像記憶部302と、推定画像生成部303と、位置ずれ検出部304と、奥行き算出部308と、画像変換部312とを有する。

#### 【0073】

視差画像記憶部302は、入力部352が入力した被写体の3以上の画像のデータをRAM等の半導体メモリまたはハードディスク等の磁気記録媒体に記憶す

る。推定画像生成部 3 0 3 は、同一視点位置で複数回撮像された 2 以上の画像に基づき、所定の時刻の前記同一視点位置からの被写体の特定領域の像を推定する。位置ずれ検出部 3 0 4 は、推定画像生成に用いられる視点位置以外の視点位置において撮像された被写体の特定領域の像と推定画像の組み合わせにおいて、被写体の特定領域の像の位置が視差によってずれる量を検出する。奥行き算出部 3 0 8 は、位置ずれ検出部 3 0 4 が検出した複数の位置ずれ量を用いて、被写体の特定領域の奥行き値を算出する。

#### 【 0 0 7 4 】

推定画像生成部 3 0 3、位置ずれ検出部 3 0 4 及び奥行き算出部 3 0 8 が、画像に撮像された被写体の一部の領域または全部の領域について、被写体の奥行き情報を算出する処理については、第 1 の実施形態と同じであるから、説明を省略する。

#### 【 0 0 7 5 】

画像変換部 3 1 2 は、奥行き算出部 3 0 8 が算出した被写体の奥行き情報に基づいて、被写体の画像を処理する。画像変換部 3 1 2 は、被写体の奥行き情報、視差画像、または処理された画像を記憶部 3 5 6 と出力部 3 5 8 に出力する。

#### 【 0 0 7 6 】

本実施形態の画像処理装置によれば、動いている被写体の視差画像を入力して、被写体の奥行き情報を算出することができる。また算出された奥行き情報に基づいて、画像処理を行い、C A D 等の図面データを作成することができる。さらに撮像の時間間隔を入力すれば、特定領域毎に動きの速さと方向が算出できる。

#### 【 0 0 7 7 】

(実施形態 3) 次に、本発明の第 3 の実施形態を説明する。図 1 4 は、画像処理装置の構成図である。本実施形態の画像処理装置の基本的な構成及び動作は、第 2 の実施形態の画像処理装置と同様である。本実施形態では、画像処理装置の処理部 3 5 4 として、パーソナルコンピュータやワークステーション等の電子計算機を用いる点が、第 2 の実施形態と異なる。

#### 【 0 0 7 8 】

図 1 4 を参照しながら、本実施形態の処理部 3 5 4 のハードウェア構成を説明

する。CPU 230はROM 232及びRAM 234に格納されたプログラムに基づいて動作する。キーボード、マウス等の入力装置231を介して利用者によりデータが入力される。ハードディスク233は、画像等のデータ、及びCPU 230を動作させるプログラムを格納する。CD-ROMドライブ235はCD-ROM 290からデータ又はプログラムを読み取り、RAM 234、ハードディスク233及びCPU 230の少なくともいずれかに提供する。

## 【0079】

CPU 230が実行するプログラムの機能構成は、第2の実施形態の画像処理装置の処理部354の機能構成と同じであり、視差画像記憶モジュールと、推定画像生成モジュールと、位置ずれ検出モジュールと、奥行き算出モジュールと、画像変換モジュールとを有する。

## 【0080】

視差画像記憶モジュール、推定画像生成モジュール、位置ずれ検出モジュール、奥行き算出モジュール、及び画像変換モジュールが、CPU 230に行わせる処理は、それぞれ、第2の実施形態の画像処理装置の処理部354における、視差画像記憶部302、推定画像生成部303、位置ずれ検出部304、奥行き算出部308、及び画像変換部312の機能及び動作と同じであるから、説明を省略する。これらのプログラムは、CD-ROM 290等の記録媒体に格納されて利用者に提供される。記録媒体の一例としてのCD-ROM 290には、本出願で説明した画像処理装置の動作の一部又は全ての機能を格納することができる。

## 【0081】

上記のプログラムは記録媒体から直接RAM 234に読み出されてCPU 230により実行されてもよい。あるいは、上記のプログラムは記録媒体からハードディスク233にインストールされ、RAM 234に読み出されてCPU 230により実行されてもよい。

## 【0082】

記録媒体としては、CD-ROM 290の他にも、ハードディスク、ROMやRAM等のメモリ、DVDやPD等の光学記録媒体、フロッピーディスクやミニディスク（MD）等の磁気記録媒体、MO等の光磁気記録媒体、テープ状記録媒

体、不揮発性の半導体メモリカード等を用いることができる。

【 0 0 8 3 】

上記のプログラムは、単一の記録媒体に格納されてもよいし、複数の記録媒体に分割されて格納されてもよい。また、上記プログラムは記録媒体に圧縮されて格納されてもよい。圧縮されたプログラムは伸張され、RAM 2 3 4 等の別の記録媒体に読み出され、実行されてもよい。さらに、圧縮されたプログラムはCPU 2 3 0 によって伸張され、ハードディスク 2 3 3 等にインストールされた後、RAM 2 3 4 等の別の記録媒体に読み出され、実行されてもよい。

【 0 0 8 4 】

さらに、記録媒体の一例としてのCD-ROM 2 9 0 は、通信ネットワークを介して、ホストコンピュータによって提供される上記のプログラムを格納してもよい。記録媒体に格納された上記のプログラムは、ホストコンピュータのハードディスクに格納され、通信ネットワークを介してホストコンピュータから当該コンピュータに送信され、RAM 2 3 4 等の別の記録媒体に読み出され、実行されてもよい。

【 0 0 8 5 】

上記のプログラムを格納した記録媒体は、本出願の画像処理装置を製造するためにのみ使用されるものであり、そのような記録媒体の業としての製造および販売等が本出願に基づく特許権の侵害を構成することは明らかである。

【 0 0 8 6 】

(実施形態 4) 次に、本発明の第 4 の実施形態を説明する。本実施形態の画像撮像装置の一例は、カメラを内蔵したノート型コンピュータやカメラを内蔵した携帯型電子端末等の電子機器等である。これらの場合、ノート型コンピュータや携帯型電子端末の電子計算機部分は主に図 1 4 に示した処理部 3 5 4 として機能する。本実施形態の画像撮像装置は、第 1 の実施形態の画像撮像装置の処理ユニット 6 0 を、図 1 4 に示した処理部 3 5 4 のハードウェア構成に換えたものである。本実施形態の画像撮像装置の基本的な構成及び動作は、第 1 の実施形態の画像撮像装置と同様である。

【 0 0 8 7 】

本実施形態の処理部 3 5 4 のハードウェア構成は、第 3 の実施形態の処理部 3 5 4 のハードウェア構成と同じであるから説明を省略する。CPU 2 3 0 が実行するプログラムの機能構成は、第 1 の実施形態の画像撮像装置の処理ユニット 6 0 の機能構成と同じであり、視差画像記憶モジュールと、推定画像生成モジュールと、位置ずれ検出モジュールと、奥行き算出モジュールと、記録モジュールとを有する。

## 【 0 0 8 8 】

視差画像記憶モジュール、推定画像生成モジュール、位置ずれ検出モジュール、奥行き算出モジュール、及び画像変換モジュールが、CPU 2 3 0 に行わせる処理は、それぞれ、第 2 の実施形態の画像撮像装置の処理部 3 5 4 における、視差画像記憶部 3 0 2、推定画像生成部 3 0 3、位置ずれ検出部 3 0 4、奥行き算出部 3 0 8、及び記録部 3 1 0 の機能及び動作と同じであるから、説明を省略する。これらのプログラムは、CD-ROM 2 9 0 等の記録媒体に格納されて利用者に提供される。記録媒体の一例としての CD-ROM 2 9 0 には、本出願で説明した画像撮像装置の動作の一部又は全ての機能を格納することができる。

## 【 0 0 8 9 】

上記のプログラムを格納した記録媒体は、本出願の画像撮像装置を製造するためにのみ使用されるものであり、そのような記録媒体の業としての製造および販売等が本出願に基づく特許権の侵害を構成することは明らかである。

## 【 0 0 9 0 】

以上述べたように、本発明の画像撮像装置及び画像処理装置によれば、動いている被写体に対しても、2 以上の異なる視点位置から撮像した被写体の画像であって、同一視点位置で撮像した 2 以上の画像を含む複数の画像から、動きによる位置ずれを除いた視差画像のペアを推定でき、被写体の特定領域の像の位置ずれを検出することができ、位置ずれ量を用いて被写体の奥行き値を求めることができる。

## 【 0 0 9 1 】

以上、本発明を実施の形態を用いて説明したが、本発明の技術的範囲は上記実施の形態に記載の範囲には限定されない。上記実施の形態に、多様な変更又は改

良を加えることができる。その様な変更又は改良を加えた形態も本発明の技術的範囲に含まれ得ることが、特許請求の範囲の記載から明らかである。

【 0 0 9 2 】

【発明の効果】

上記説明から明らかなように、本発明によれば動きのある被写体の奥行きに関する情報を取得することのできる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】 撮像装置 2 0 0 の機能説明図である。

【図 2】 撮像装置の一例としてのデジタルカメラ 1 0 の構成図である。

【図 3】 撮像装置 2 0 0 の撮像レンズ 2 2 の構成の一例である。

【図 4】 処理ユニット 6 0 の機能説明図である。

【図 5】 撮像のフローチャートである。

【図 6】 画像処理のフローチャートである。

【図 7】 撮像の時刻に基づく画像推定方法の一例である。

【図 8】 特定領域の大きさに基づく画像推定方法の一例である。

【図 9】 撮像装置 2 0 0 の撮像レンズ 2 2 の構成の他の例である。

【図 1 0】 撮像装置 2 0 0 の撮像レンズ 2 2 の構成の他の例である。

【図 1 1】 絞り 2 4 の構成の一例である。

【図 1 2】 画像処理装置の一例である。

【図 1 3】 処理部 3 5 4 の機能説明図である。

【図 1 4】 画像処理装置の他の例である。

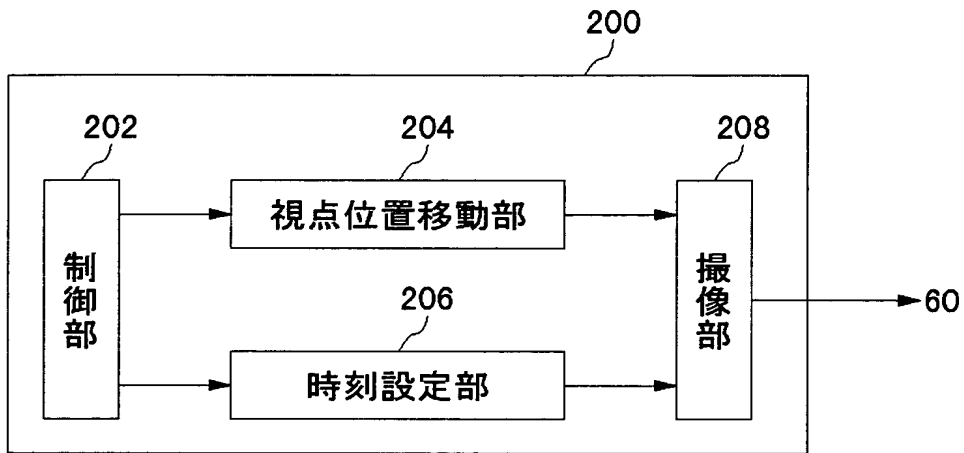
【符号の説明】

- 1 0 デジタルカメラ
- 2 0 撮像ユニット
- 2 2 レンズ
- 2 4 絞り
- 2 5 開口
- 3 0 C C D
- 4 0 撮像制御ユニット

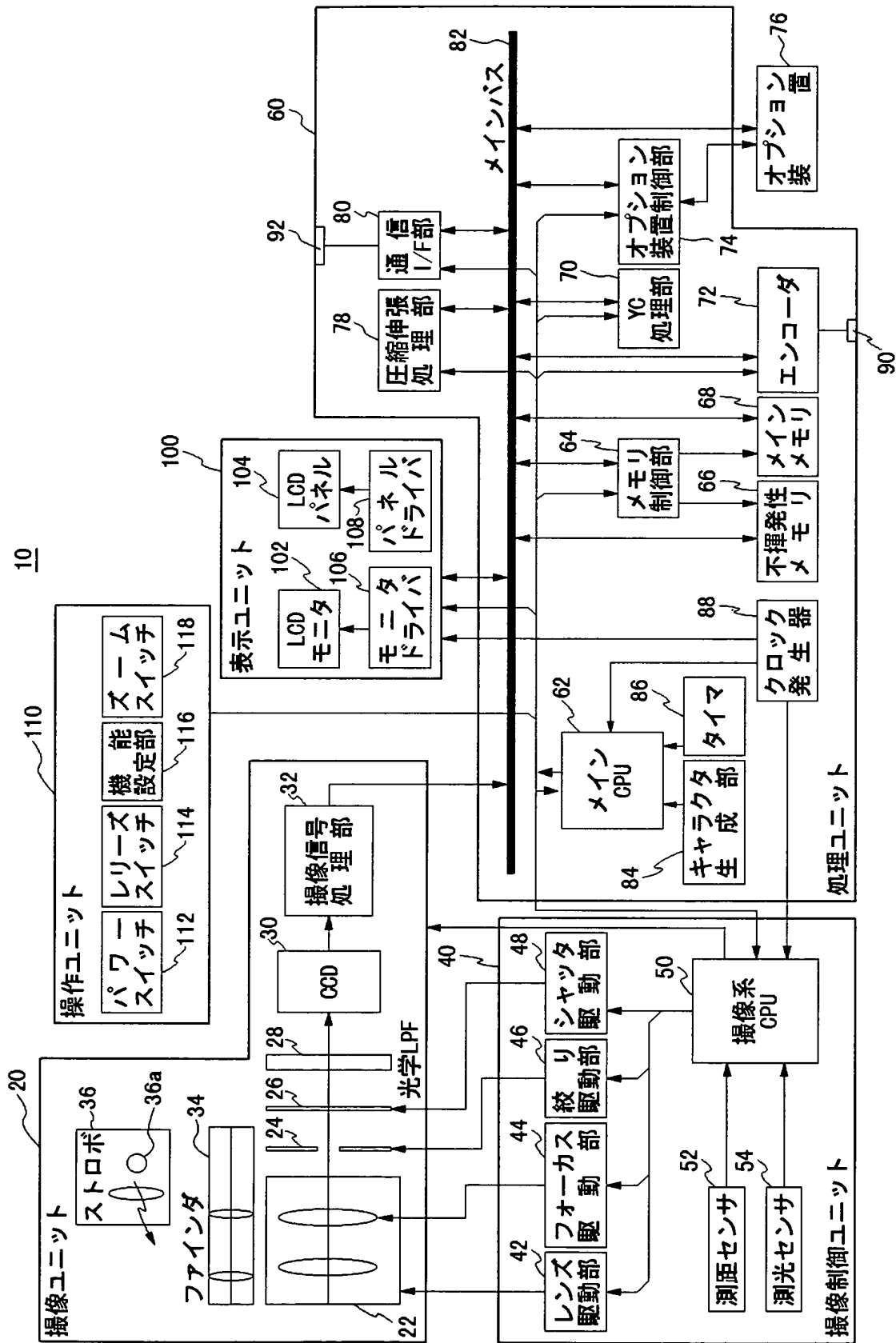
4 2 レンズ駆動部  
4 6 絞り駆動部  
6 0 処理ユニット  
1 0 0 表示ユニット  
1 1 0 操作ユニット  
2 0 0 撮像装置  
2 0 2 制御部  
2 0 4 視点位置移動部  
2 0 6 時刻設定部  
2 0 8 撮像部  
2 3 2 R O M  
2 3 5 記録媒体  
3 0 2 視差画像記憶部  
3 0 3 推定画像生成部  
3 0 4 位置ずれ検出部  
3 0 8 奥行き算出部  
3 1 0 記憶部  
3 5 0 ラボシステム  
3 5 2 入力部  
3 5 4 処理部  
3 5 6 記録部  
3 5 8 出力部

【書類名】 図面

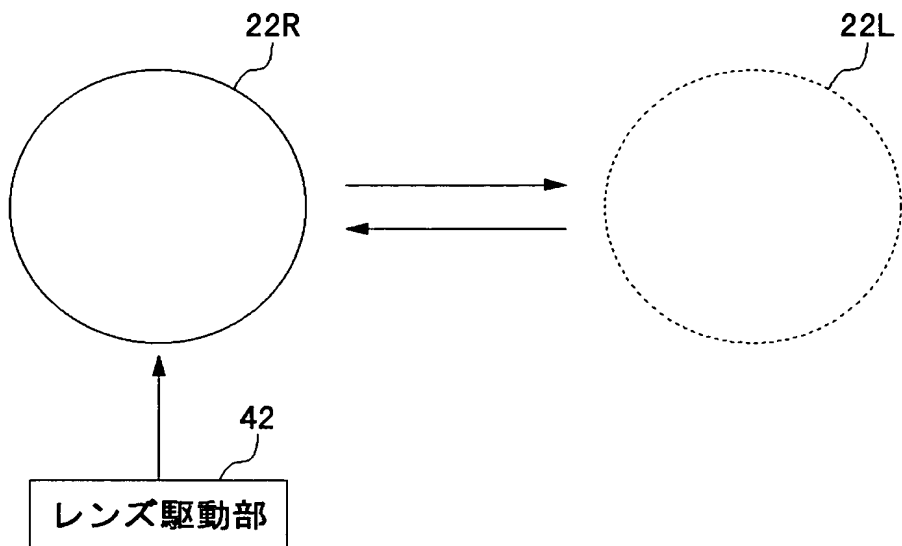
【図 1】



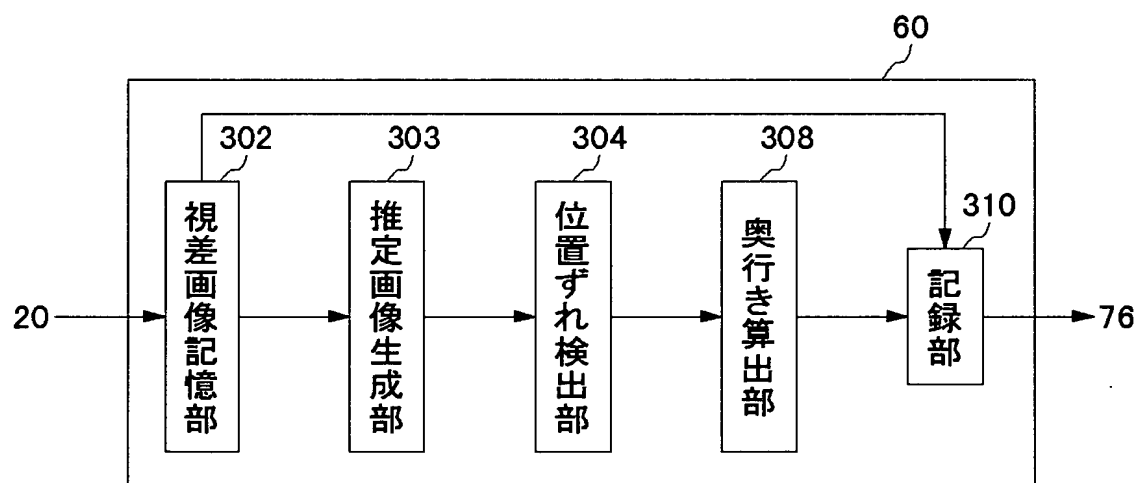
【図2】



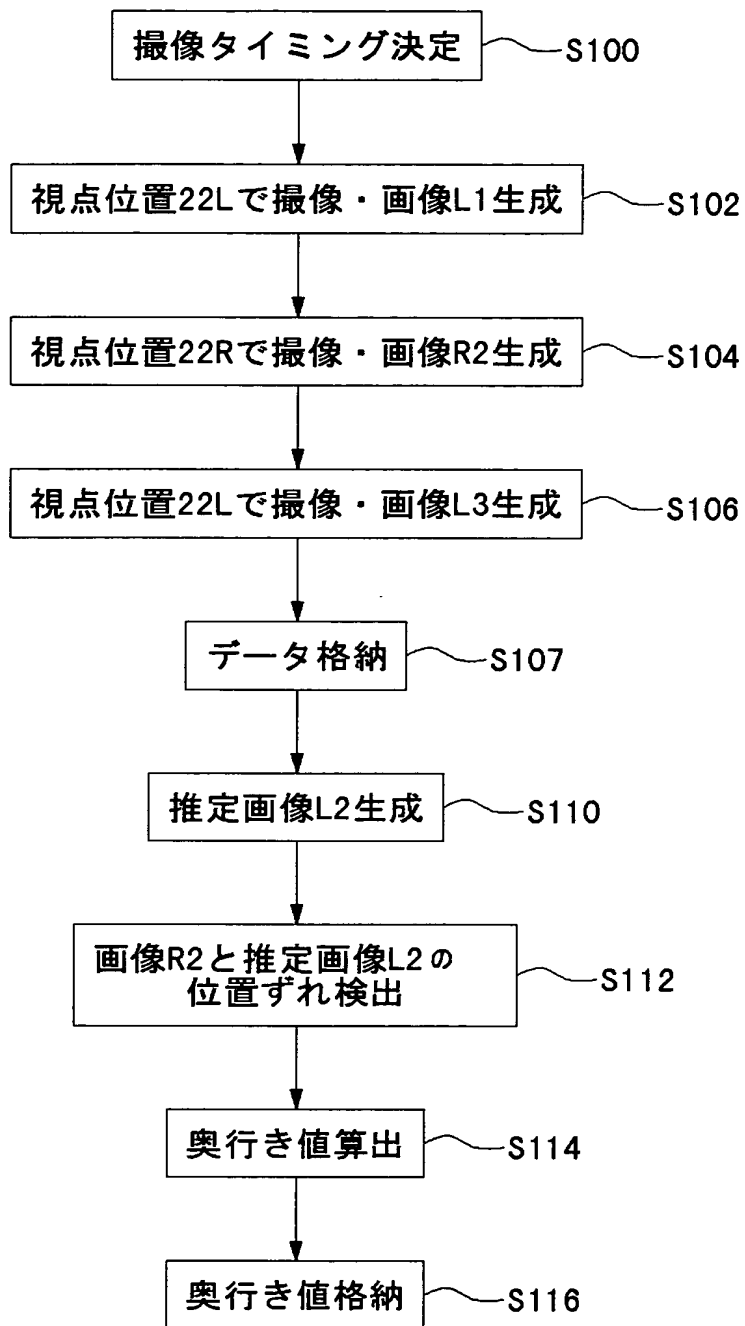
【図 3】



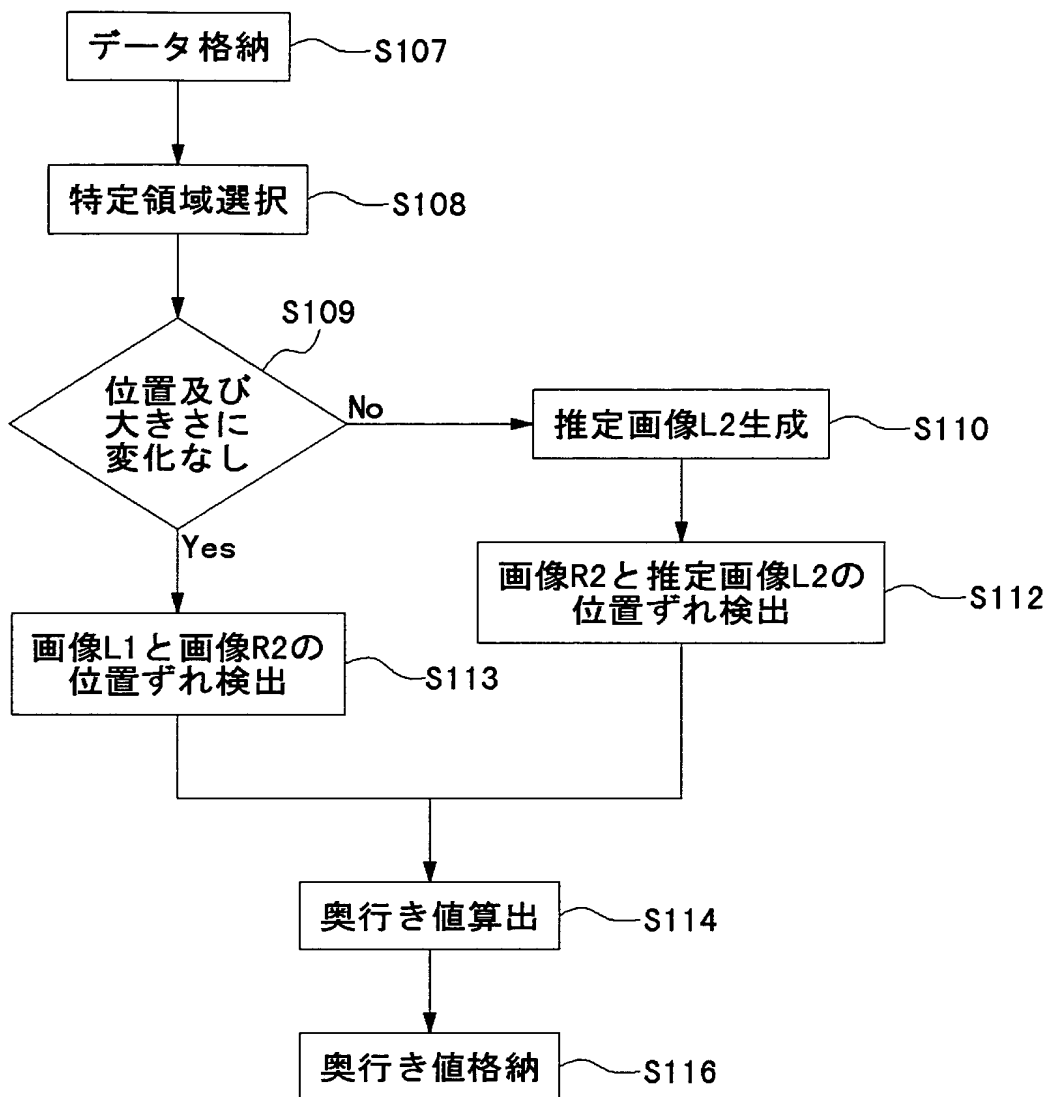
【図 4】



【図 5】

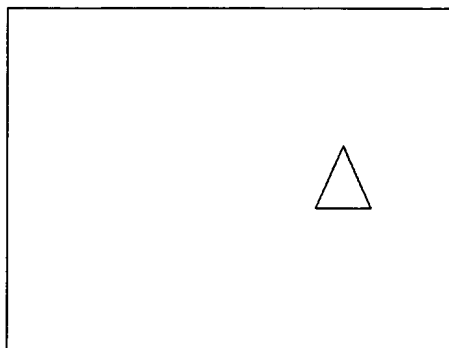


【図 6】

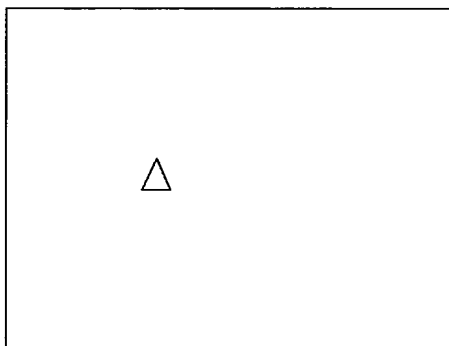


【図 7】

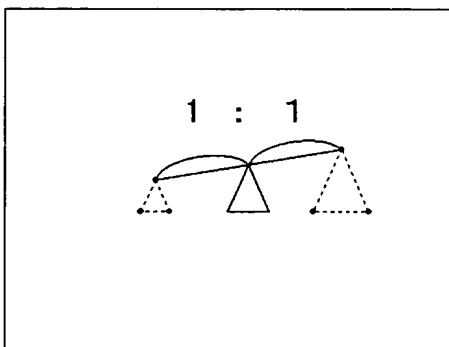
(A) 画像L1ハナ



(B) 画像L3ハナ

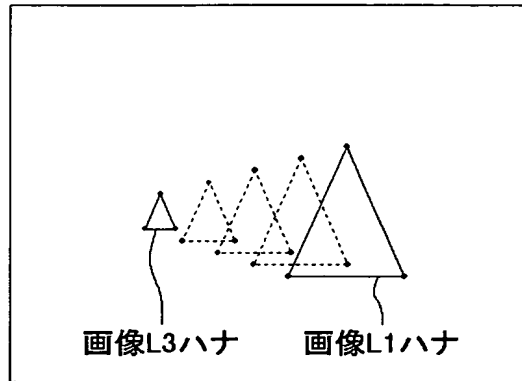


(C) 推定画像L2ハナ

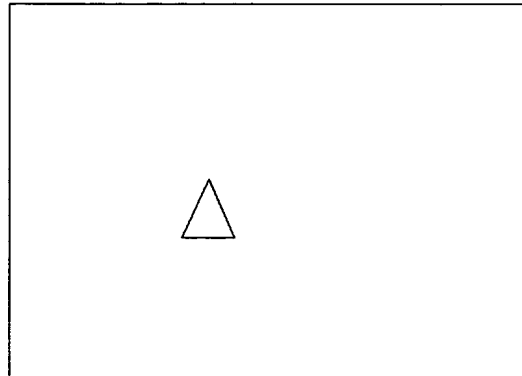


【図 8】

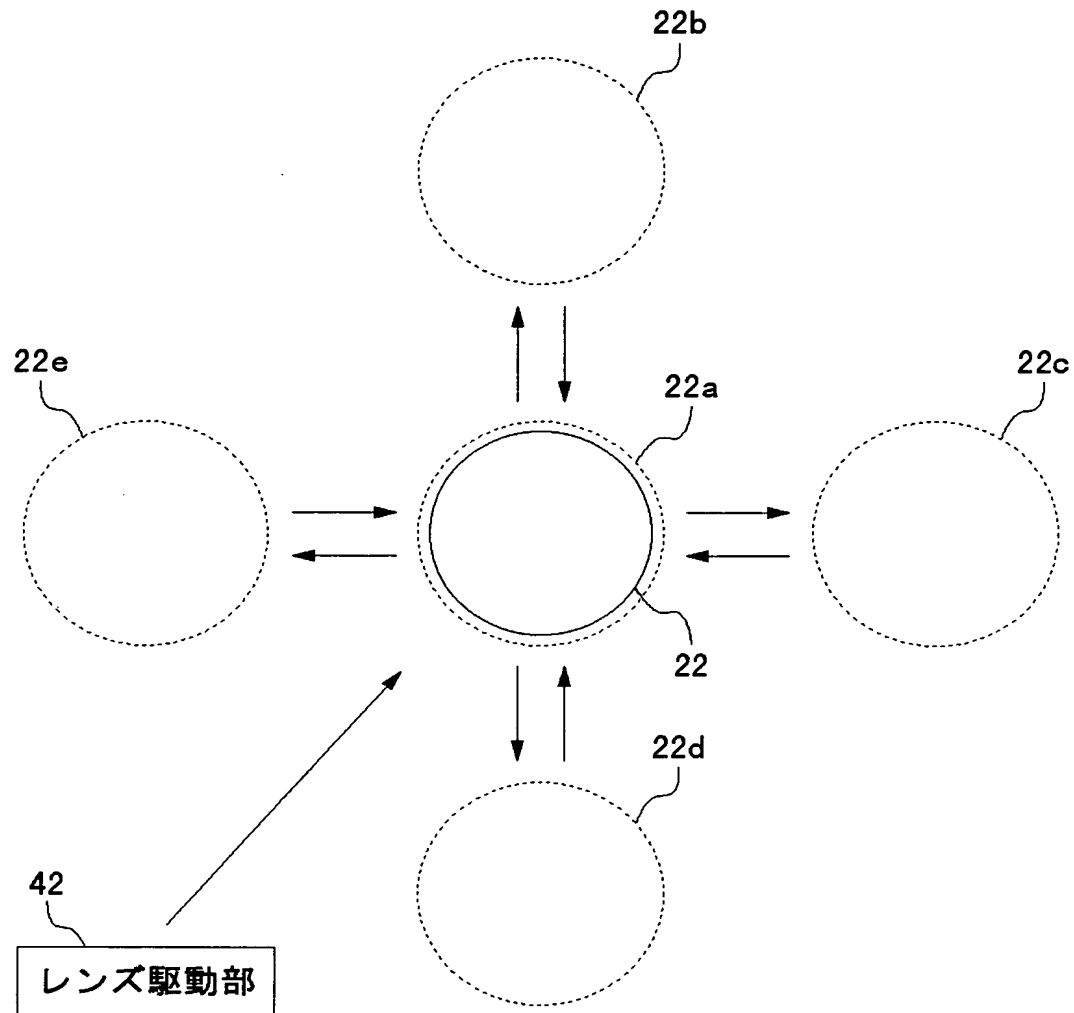
(A) 推定画像群L



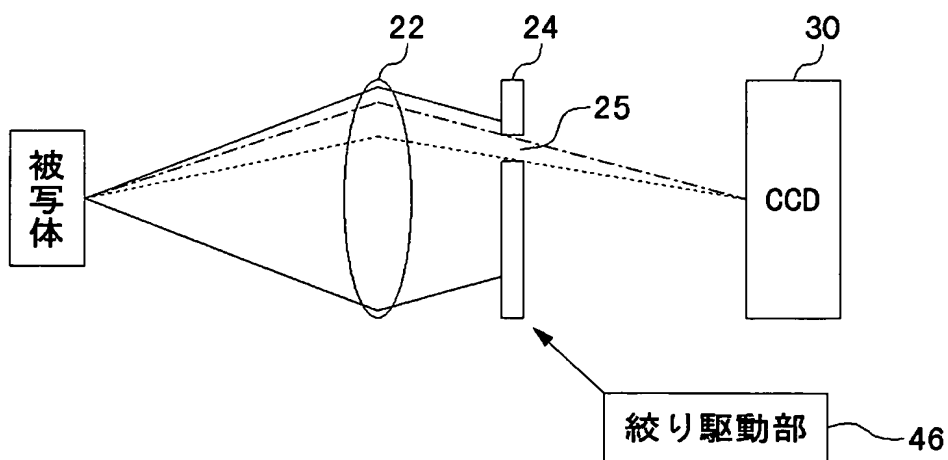
(B) 画像R2ハナ



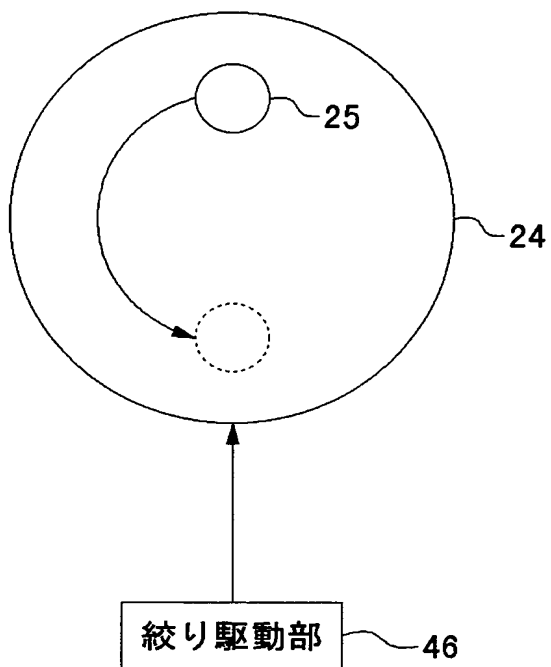
【図 9】



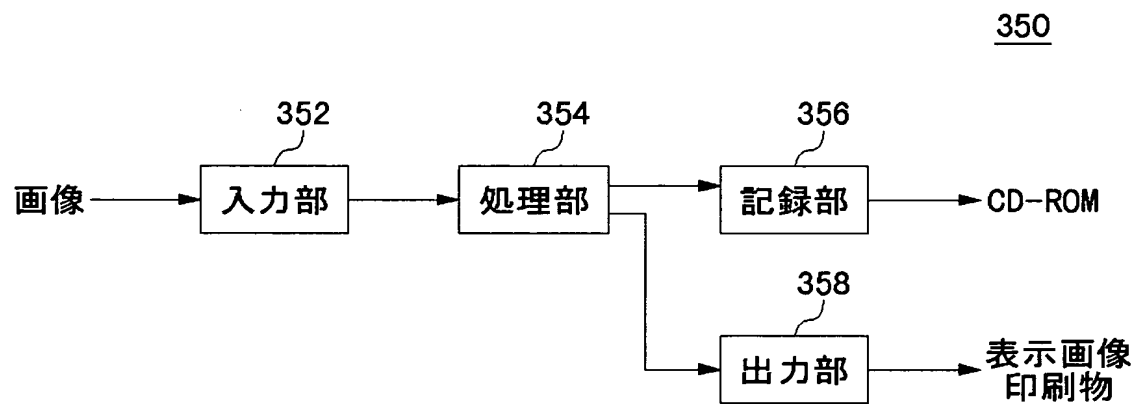
【図 1 0】



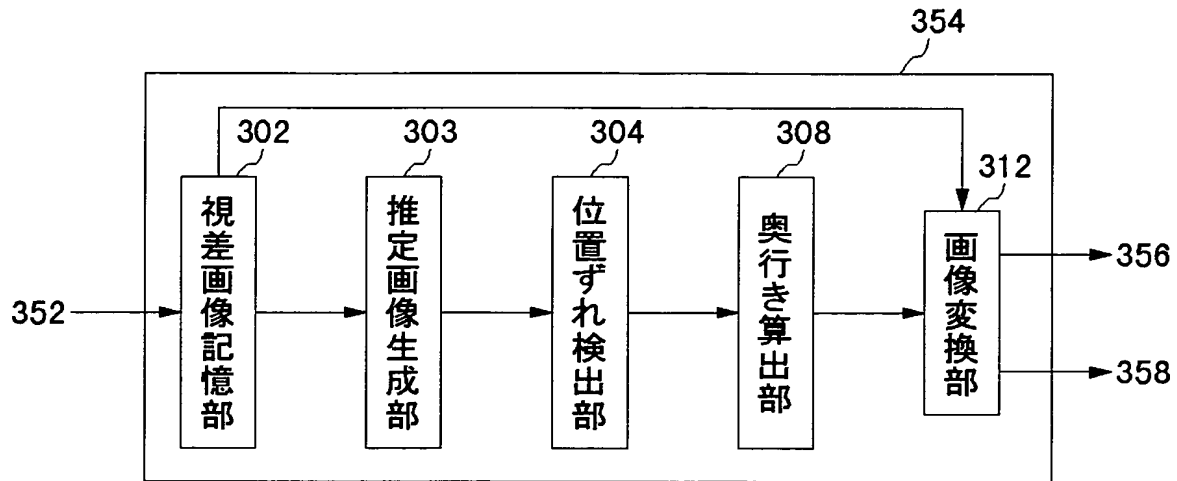
【図 1 1】



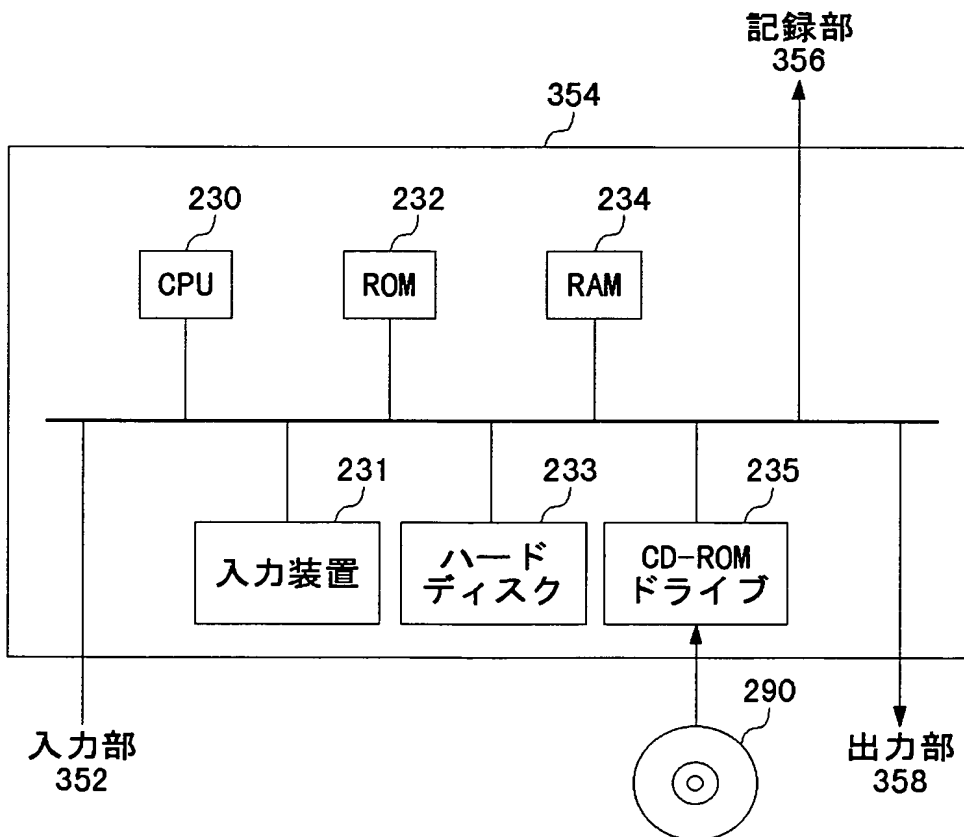
【図 1 2】



【図 1 3】



【図 1 4】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】動きのある被写体の奥行きに関する情報を取得することのできる画像撮像装置及び画像処理装置を提供する。

【解決手段】複数の視点位置の少なくとも1つにおいて2回以上前記被写体を撮像し、残りの視点位置において1回撮像する撮像装置200と、同一視点位置で2回以上撮像することで得られた2枚以上の画像と前記同一視点位置と異なる視点位置で撮像した画像に基づき前記被写体の前記特定領域の奥行きを算出する処理ユニット60を備えた。

【選択図】 図1

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [000005201]

1. 変更年月日 1990年 8月14日  
[変更理由] 新規登録  
住 所 神奈川県南足柄市中沼210番地  
氏 名 富士写真フイルム株式会社